19 日本国特許庁(JP)

①実用新案出願公開

@ 公開実用新案公報(U) 平1-103477

@Int.Cl.

識別記号

庁内整理番号

❷公開 平成1年(1989)7月12日

5/07 5/06 5/30 B 62 D

Z-8609-3D Z-8609-3D 8609-3D

審査請求 未請求 (全 頁)

母考案の名称

車両用パワーステアリング装置

②実 願 昭62-201372

每出 願 昭62(1987)12月28日

砂考 案 者

隆 雄

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

②出 願 人 トヨタ自動車株式会社 愛知県豊田市トヨタ町1番地

弁理士 岡田 英彦 外2名 变代 理 人

明 細 割

- 考案の名称
 車両用パワーステアリング装置
- 2. 実用新案登録請求の範囲

3. 考案の詳細な説明

(産業上の利用分野)

この考案は、車両用のパワーステアリング装置 に関するものである。

(従来の技術)

- 1 -

1105

自動車のパワーステアリング装置の中には、車 連に応じてアシストルクを変更できるに、特別の一つの例の一つの例の一つの例の一つのののものがある。このはは、サーボシリンタの左右のがある。によらにより、さらに答案を信にならには、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、のはないのでは、いる。

(考案が解決しようとする問題点)

ところが、パワーステアリング装置にはこうした車速に応じたアシストトルクを得る、という問題とは別に、走行中にエンジンが停止したときの問題がある。すなわち、油圧式のパワーステアリングでは油圧ポンプはエンジンによって駆動されている。このため、走行中にエンジ停止するとアシストカが失われる。そうなると、操舵カの急激な変化により、ドライバーを驚かせてしまう。

本考案はこうした問題点に鑑み、走行中にエン

ジンが停止しても、操舵力が突然に増大するのを 回避することを目的とした。

(問題点を解決するための手段)

(作用)

したがって、走行中にエンジンが停止すると、 油圧ポンプが停止し、パワーシリンダへのフルードの供給が止る。これに伴い、エンジン停止検出 手段、走行状態検出手段からの出力信号に基き、

- 3 -

公開実用平成 1─ 103477

タイマー設定時間だけ電動モータがオンになり、 その結果補助油圧ポンプが駆動しパワーシリンダ に対するフルードの供給がなされ、パワーアシス トが継続される。しかし、電動モータの回転数は 経時的に徐々に低下するため、アシストカも次第 に減少し、操舵力は次第に重くなる。

(実施例)

以下、本考案を具体化した実施例を図面にしたがって詳細に説明する。

第1回は本例のパワーステアリング装置の油圧 回路を示すものである。図中1は油圧ポンプであ り、自動車のエンジン15にて駆動される。この 油圧ポンプ1はリザーバタンク2と接続される一 方で、コントロールバルブ3の入力ポート側に接 続されている。

コントロールバルブ 3 は 4 個の可変較り弁 V 1 ~ V 4 を備えて構成されており、ハンドルからの操舵入力により、油路の切替えと油圧制御を行なう。第 1 図に示す可変較り弁 V 1 ~ V 4 の場合、対角線位置にあるパルプ同士が動作の組となって

おり、例えば右方向に操舵された場合には、図示右上のものV2と左下V3のものが操舵トルクの大きさに応じて共に絞られる設定となっており、左方向に操舵された場合には他の組のものが絞られるようになっている。コントロールバルブ3の出力ポート側は、パワーシリンダ4の左右両室5.6に接続されている。

さらに、上記の油圧回路には補助回路Sが接続されている。この補助回路Sには電動モータ7にて駆動される補助油圧ボンプ8が接続されており、油圧ポンプ1とコントロールバルプ3とを接続する管路に対しチェックバルプ9を介して接続されている。

上記の電動モータ 7 はバッテリ電源 1 O に接続されるとともに、この間に介在された制御回路 1 1 にて動作制御がなされるようになっている。 すなわち、この制御回路 1 1 には油圧 ポンプ 1 の吐出側の圧力を検出する圧力センサ 1 2 と、トランスミッションの一部に取付けられ車速を検知する速度センサ 1 3 と、エンジン 1 5 停止と同時に

作動を開始するタイマー14とが接続されている。そして、制御回路11は圧力センサ12の検出値が設定値を下回り、かつ速度センサ13にて車両が走行状態にあることが検出された場合に電動モータ7を駆動させ、以後タイマー14の設定時間(約15秒)内でモータ7の回転数を徐々に下げているような動作制御が設定されている。

への操舵に対し所定のアシストカを与える。 なお、 左方向に操舵する場合にはコントロールバルプ 3 の油路の切替がなされ、パワーシリンダ 4 が上記 とは逆方向に移動することとなる。

さて、車両の走行中にエンジン 1-5 が停止する と、これに伴い油圧ポンプ1の作動が停止する。 このため、第2図(d)に示すようにコントロー ルバルプ3へ送られるフルード流量が低下し、油 圧 ポンプ 1とコントロール バルプ 3 とを接続する 管路の油圧が低下する。そして、圧力センサ12 の検出圧が設定圧を下回っていること、および速 度センサ13にて走行中であることが制御回路1 1において検出されると、電動モータ7の駆動が 開始される。これにより、補助油圧ポンプ8が駆 動するため、チェックバルブ9を開いてコントロ ールバルプ3ヘフルードを供給する。この場合、 前述したように、電動モータ7の回転数は徐々に 低下していくようになっていることから、コント ロールパルプ3、ひいてはパワーシリンダ4に対 するフルード供給量も徐々に低下していく。した

がって、走行中にエンジン15が停止してもタイマー14の作動時間内で所定のアシストカは徐々にあったがあった。このアシストカはなないのでではから、ドライが一はエンジン15の停止に、からないがある。 大に覧が経過とはなった。 で、からないがある。 で、からないがある。 に関がないがある。 に関がないがある。

なお、エンジン15が停止したことを検知する 手段としては本例の形式に限らず、例えばオール タネータの発電電圧が0になったことを検出する ようにしてもよい。

(考案の効果)

以上の説明から明らかなように、本考案によれ は、走行中にエンジンが停止しても、補助油圧ポ ンプからパワーシリンダに対してフルードの供給 がなさる。また、補助油圧ポンプは徐々にフルー ド供給量を低下させて徐々にアシストカを低下さ せるため、ドライバーは操舵力が徐々に重くなる

ことに慣れ、操舵力の変化に伴う違和感を緩和することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本例装置に係る油圧回路図、第2図
(a) ~(d) はそれぞれ車両速度、エンジン回転数、電動モータの回転数、コントロールバルブに対する油圧流費の時間的変化を示す特性図である。

1 … 油圧ポンプ

4 … パワーシリンダ

7 … 電動モータ

8 … 補助油圧ポンプ

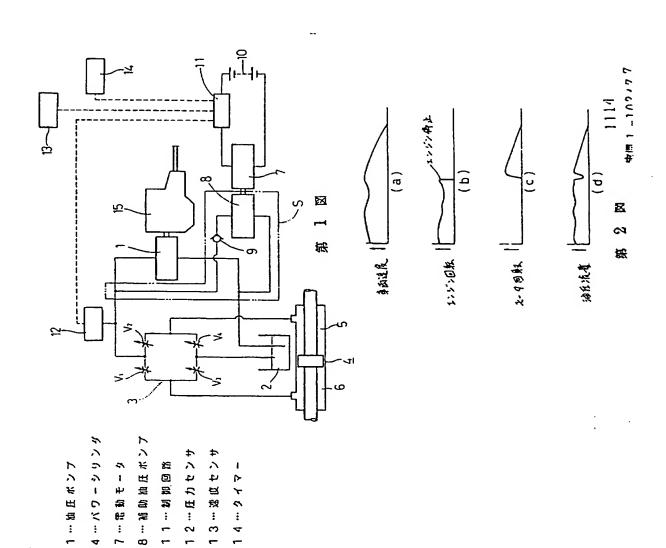
1 1 … 制御回路

12…圧カセンサ

13…速度センサ

14…タイマー

出願人 卜 □ 夕 自 動 庫 株 式 会 社 代理人 弁理士 岡田英彦 (外 2 名)



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.